

(19)



Europäisches Patentamt
European Patent Office
Office européen des brevets



(11)

EP 1 339 228 A1

(12)

EUROPÄISCHE PATENTANMELDUNG

(43) Veröffentlichungstag:
27.08.2003 Patentblatt 2003/35

(51) Int Cl.7: H04N 5/33, B60R 1/00,
G02B 27/01

(21) Anmeldenummer: 03001918.6

(22) Anmeldetag: 30.01.2003

(84) Benannte Vertragsstaaten:
AT BE BG CH CY CZ DE DK EE ES FI FR GB GR
HU IE IT LI LU MC NL PT SE SI SK TR
Benannte Erstreckungsstaaten:
AL LT LV MK RO

(71) Anmelder: Bayerische Motoren Werke
Aktiengesellschaft
80809 München (DE)

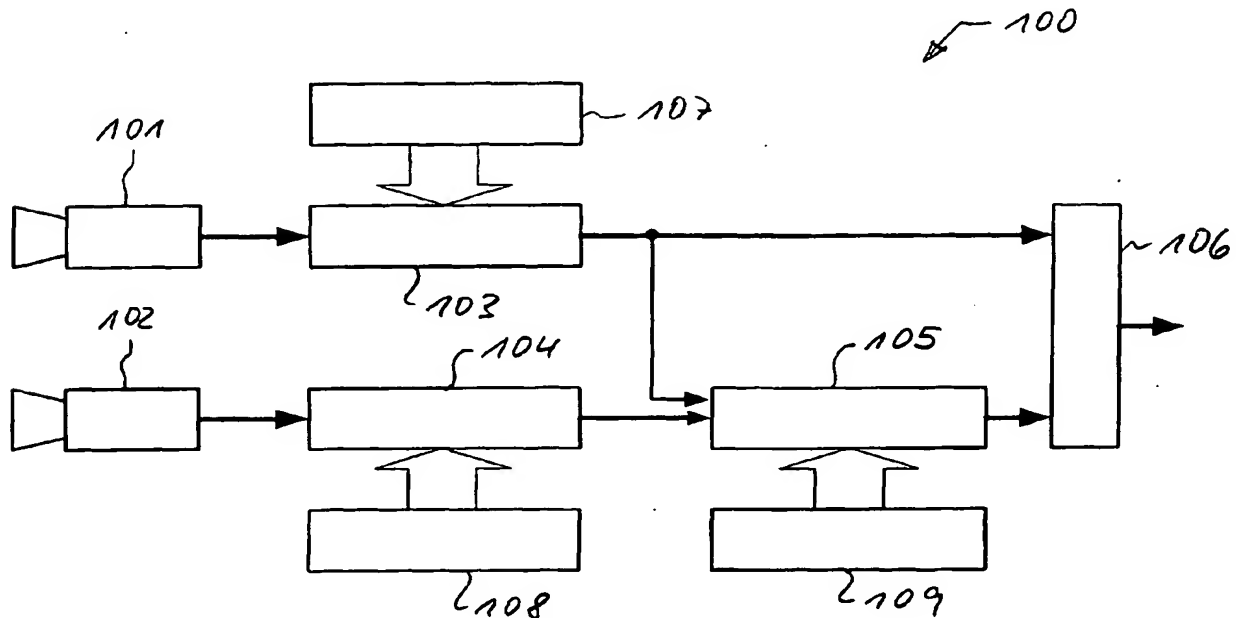
(72) Erfinder:
• Hahn, Wolfgang
85247 Schwabhausen (DE)
• Weidner, Thomas
04207 Leipzig (DE)

(30) Priorität: 20.02.2002 DE 10207039

(54) Verfahren und Vorrichtung zur Sichtbarmachung eines Ausschnitts der Umgebung eines Fahrzeugs sowie eine Kalibriereinheit zur Kalibrierung der Vorrichtung

(57) Die Erfindung betrifft vorrangig ein Verfahren zur Sichtbarmachung eines Ausschnitts der Umgebung eines Fahrzeugs, insbesondere bei Dunkelheit. Das ggü. herkömmlichen Verfahren verbesserte erfindungsgemäße Verfahren ist gekennzeichnet durch die Bereitstellung eines Visuell-Abbilds des Ausschnitts der Um-

gebung, bevorzugt eines farbigen Visuell-Abbilds, wobei das visuelle Abbild die visuell sichtbaren Objekte im Ausschnitt der Umgebung zeigt. Ferner ist die Bereitstellung mindestens eines Infrarot-Abbilds des Ausschnitts der Umgebung vorgesehen, wobei das Infrarot-Abbild die von den visuell sichtbaren und/oder weiteren Objekten ausgehende Infrarot-Strahlung zeigt.



EP 1 339 228 A1

Beschreibung

[0001] Die Erfindung betrifft ein Verfahren und eine Vorrichtung zur Sichtbarmachung eines Ausschnitts der Umgebung eines Fahrzeugs sowie eine Kalibriervorrichtung zur Kalibrierung der Vorrichtung nach dem Oberbegriff des betreffenden unabhängigen Patentanspruchs.

[0002] Aus der DE 695 06 174 T2 ist ein Nachsichtsystem für ein Fahrzeug bekannt. Das System weist eine Infrarot-Kamera auf, die ein Infrarot-Abbild erzeugt, das die von Personen und Gegenständen ausgehende Wärmestrahlung eines Ausschnitts der Umgebung des Fahrzeugs zeigt. Das Infrarot-Abbild wird über ein Head-up-Display auf den unteren Teil der Windschutzscheibe projiziert und damit dem Fahrer sichtbar gemacht.

[0003] Die Zuordnung von Personen und Objekten im Infrarot-Abbild zu der vor dem Fahrer liegenden, visuell durch die Windschutzscheibe erfassbaren Verkehrssituation ist vom Fahrer zu leisten. Dies ist insbesondere bei Dunkelheit, für die das bekannte System gedacht sein soll, schwierig und oft sogar unmöglich, weil das Infrarot-Abbild Personen und Objekte zeigt, die der Fahrer visuell nicht erkennen kann. Eine exaktere Positionsbestimmung der nur im Infrarot-Abbild erkennbaren Personen und Objekte ist daher regelmäßig nicht möglich und lenkt den Fahrer in gefährlicher Weise ab.

[0004] Die Aufgabe der Erfindung besteht insbesondere in der Angabe eines verbesserten Verfahrens und einer Vorrichtung zur Sichtbarmachung eines Ausschnitts der Umgebung eines Fahrzeugs, wie insbesondere ein verbessertes Nachsichtsystem.

[0005] Die Aufgabe der Erfindung wird durch den entsprechenden, unabhängigen Anspruch verfahrensmäßig bzw. vorrichtungsmäßig gelöst. Vorteilhafte Ausgestaltungen der Erfindung sind in den zugeordneten, abhängigen Patentansprüchen angegeben.

[0006] Ein wesentlicher Aspekt der Erfindung besteht in der Anzeige bzw. Sichtbarmachung einer Kombination bzw. Überlagerung eines visuellen Abbilds, nachfolgend Visuell-Abbild genannt, und mindestens eines Infrarot-Abbilds aus mindestens einem Infrarot-Spektralbereich des weitgehend selben Ausschnitts der Umgebung eines Fahrzeugs. Durch diese Überlagerung oder Fusion der Abbilder unterschiedlicher Spektralbereiche derselben Szene, werden die vorstehend beschriebenen Nachteile des Stands der Technik weitgehend beseitigt. Erfindungsgemäß kann also vorgesehen sein, ein visuelles Abbild mit einem ersten Infrarot-Abbild eines ersten Infrarot-Spektralbereichs und mindestens einem weiteren Infrarot-Abbild eines weiteren Infrarot-Spektralbereichs zu fusionieren.

[0007] Bei einer bevorzugten Ausführungsform der Erfindung wird ein farbiges visuelles Abbild mit dem Infrarot-Abbild fusioniert bzw. kombiniert oder überlagert. Im Unterschied zu einem schwarzweißen Visuell-Abbild, entsteht bei Verwendung eines farbigen visuellen

Abbildes ein fusioniertes Bild, das Farbinformationen des Visuell-Abbilds enthält, wie rote Bremsleuchten eines vorausfahrenden Fahrzeugs, eine rote Ampel, ein farbiges Verkehrsschild oder dergleichen. Die Farbinformation im fusionierten Bild erleichtert dem Fahrer eines entsprechend ausgestatteten Fahrzeugs die schnelle Orientierung und Erfassung der im fusionierten Bild dargestellten Verkehrssituation. Die Farbinformation verringert zudem die Gefahr, das farbige Warnhinweise (rote Ampel etc.) übersehen werden.

[0008] Bevorzugt werden die Abbilder der Umgebung bzw. Szene für unterschiedliche Spektralbereiche jeweils von Störeinflüssen, wie Verzerrungen des Infrarot- bzw. Visuell-Abbilds, insbesondere aufgrund von Abbildungsfehlern der jeweils verwendeten Optik usw., befreit. Dies geschieht bevorzugt softwaremäßig durch bekannte Maßnahmen zur Aufbereitung von digitalisierten Bildern. Die von Störeinflüssen weitgehend befreiten Abbilder bzw. deren digitale Bild-Daten werden bevorzugt durch digitale Bildverarbeitung zueinander ausgerichtet bzw. zur Deckung gebracht, so dass weitgehend zeit- und ortsgleiche Bild-Paare aus Infrarot- und Visuell-Abbild bzw. von deren digitalen Daten vorliegen. Dies geschieht bevorzugt unter Verwendung von Software und Hardware zur digitalen Bildverarbeitung, die eine Verschiebung, Drehung und Skalierung der Abbilder relativ zueinander ermöglicht. Durch diese Aufbereitung kann der nachfolgende Hardwareaufwand zur Überlagerung bzw. Fusion der Abbilder aus den unterschiedlichen Spektralbereichen in kostengünstiger Weise - trotz weitgehender Echtzeit-Verarbeitung zeit- und ortsgleicher Bild-Paare - minimiert werden.

[0009] Gemäß einer bevorzugten Ausführungsform der Erfindung, werden die Infrarot-Abbilder und die Visuell-Abbilder mit jeweils gleicher Bildwiederholrate, bevorzugt von ein oder zwei Kameras oder Sensoren für diese Spektralbereiche, erzeugt. Hierdurch können in besonders einfacher Weise zeitgleiche Bild-Paare aus Infrarot-Abbild und Visuell-Abbild erzeugt werden, was den Software- und Hardware-Aufwand für die nachfolgende, erfindungsgemäße Überlagerung bzw. Fusion beider Abbilder - weitgehend in Echtzeit - erheblich vermindert. Die Verarbeitungsgeschwindigkeit der Bild-Paare steigt; die Kosten für Halbleiter-Speicher zur Zwischenspeicherung der Abbilder werden minimiert.

[0010] Bei einer bevorzugten Ausführungsform der Erfindung, zeigt das Infrarot-Abbild die von Personen und Objekten abgegebene Infrarot-Strahlung bzw. Wärmestrahlung, die im Wellenlängenbereich von ca. 8 bis 14 μm liegt. Bevorzugt wird eine IR-Kamera oder ein IR-Sensor verwendet, die oder der im Bereich von ca. 8 bis 10 μm empfindlich ist. Damit kann in vorteilhafter Weise auf einen Infrarot-Strahler bzw. eine solche Beleuchtung (typischer Wellenlängenbereich von ca. 800 nm bis 2,5 μm) für die Fahrzeugumgebung verzichtet werden. Eine wechselseitige Blendung entgegenkommender Fahrzeuge, die in bekannter Weise jeweils mit einer Infrarot-Beleuchtung versehen sind, tritt nicht auf.

Ebenso ist das erfindungsgemäße Infrarot-Abbild nicht auf die Reichweite einer Infrarot-Beleuchtung beschränkt.

[0011] Die Erfindung wird nachfolgend anhand eines Ausführungsbeispiels näher erläutert. Es zeigt:

Fig. 1 das Blockschaltbild einer erfindungsgemäßen Vorrichtung zur Sichtbarmachung eines Ausschnitts der Umgebung eines Fahrzeugs bzw. ein Nachtsichtsystem, anhand dem das erfindungsgemäße Verfahren zur Sichtbarmachung beschrieben wird.

[0012] Die in Fig. 1 als Blockschaltbild dargestellte, erfindungsgemäße Vorrichtung bzw. das Nachtsichtsystem 100 weist eine im visuellen Spektralbereich aufnehmende elektronische, hier sogenannte Visuell-Kamera 101, z. B. ein CCD-Sensor, eine im infraroten Spektralbereich von ca. 8 bis 10 µm empfindliche elektronische Infrarot-Kamera 102, z. B. ein IR-Sensor, eine erste Normalisierungsvorrichtung 103, eine zweite Normalisierungsvorrichtung 104 eine Ausricht-Vorrichtung 105 und eine Überlagerungs- bzw. Fusionseinrichtung 106 auf. Die Visuell-Kamera 101 liefert ein farbiges, visuelles Abbild.

[0013] Die optischen Achsen der Kameras 101 und 102 sind bevorzugt parallel zueinander ausgerichtet, wodurch der Parallaxenfehler minimiert werden kann, und liegen bevorzugt nahe beieinander, wodurch Versetzungsfehler minimiert werden. Die Bildebenen beider Kameras oder Sensoren werden bevorzugt parallel zueinander und senkrecht zur optischen Achse ausgerichtet und liegen nahe beieinander. Die fotoempfindlichen Sensorflächen beider Kameras bzw. Sensoren sind bevorzugt relativ zueinander weder verdreht noch gekippt, sondern weitgehend parallel zueinander angeordnet. Beide Kameras oder Sensoren haben bevorzugt zudem denselben Öffnungswinkel. Durch diese Maßnahmen kann erreicht werden, das die Kameras oder Sensoren Abbilder unterschiedlicher Spektralbereiche liefern, die weitgehend denselben Ausschnitt der Umgebung zeigen und relativ zueinander und zur tatsächlichen Situation nicht verdreht sind. Hierdurch kann der Aufwand für eine Bearbeitung der Abbilder zur Bereitstellung eines fusionierten Bilds aus beiden Abbildern und damit der Hardware- und Software-Aufwand deutlich verringert werden.

[0014] Die optischen Oberflächen der Kameras werden bevorzugt hydrophob beschichtet und bevorzugt ist zu ihrer Reinigung eine zur Scheinwerferreinigung übliche Hochdruckdüse oder dgl. vorgesehen. Beide Kameras werden bevorzugt in einem gemeinsamen Gehäuse eingebaut (Montagefreundlichkeit, Gesamtausrichtung zur Fahrzeugachse, keine Verschiebung optischer Parameter der Kameras untereinander). Am Gehäuse der Kameras sind bevorzugt Befestigungen angeordnet, die einen vibrationsarmen Betrieb der Kameras am oder im Fahrzeug gewährleisten. Für den Be-

trieb der Kamera sind Anschlüsse für die Betriebsspannung vorgesehen. Die Betriebsspannung der Kameras sollte flexibel an die jeweilige Bordnetzspannung, wie z. B. 12 Volt und/oder 48 Volt, anpassbar sein. Um die Elektronik und die Sensoren der Kameras bzw. Sensoren vor Beschädigungen zu schützen, ist im Betriebsspannungszweig bevorzugt eine Überlastsicherung und ein Verpolungsschutz eingebracht. Die Ausgabe der von den Kameras oder Sensoren generierten Videosignale (Spektralbereiche getrennt oder bereits fusioniert) sollte sich an einem Standard orientieren (z. B. NTSC, PAL, SECAM oder eigener Standard). Als Digital/Analogumsetzer können vorhandene Halbleiterelemente verwendet werden. Die Kameras oder Sensoren können zur Sichtbarmachung der Fahrzeugumgebung vor, hinter und seitlich vom Fahrzeug angebracht werden.

[0015] Im Folgenden wird die Kalibrierung des Nachtsichtsystems bzw. der Vorrichtung 100 näher beschrieben. Zur Kalibrierung wird eine erfindungsgemäße Kalibriervorrichtung (nicht dargestellt) verwendet. Diese weist mehrere Glühlampen auf, die bevorzugt schachbrettartig angeordnet sind. Glühlampen zeichnen sich dadurch aus, dass sie sowohl Wärmestrahlung als auch visuell sichtbare Strahlung abgeben. Bevorzugt wird eine mit mehreren Glühlampen versehene Platte oder dgl. in einem empirisch ermittelten, bevorzugten Abstand vor den beiden Kameras bzw. Sensoren 101 und 102 angeordnet. Der Begriff "bevorzugter Abstand" wird nachfolgend näher erläutert.

[0016] Die vor den Kameras 101 und 102 befindliche Kalibriervorrichtung, die bevorzugt in dunkler Umgebung und nicht in der Nachbarschaft von Wärmequellen angeordnet ist, erzeugt in der Visuell-Kamera 101 ein (sogenanntes) Visuell-Abbild, das die schachbrettartig angeordneten Glühlampen zeigt, wie sie auch das menschliche Auge sieht. Ferner erzeugt die Kalibriervorrichtung in der Infrarot-Kamera 102 ein Wärmebild, das ebenfalls die Anordnung der Glühlampen zeigt. Typischerweise zeigt sowohl das Visuell-Abbild als auch das Infrarot-Abbild, insbesondere aufgrund von optischen Abbildungsfehlern etc., Verzeichnungen an den Rändern des jeweiligen Abbilds. In bekannter Weise werden die Verzeichnungen bzw. Abbildungsfehler im Visuell-Abbild durch eine erste Normalisierungsvorrichtung 103 weitgehend beseitigt. In bekannter Weise werden die Verzeichnungen bzw. Abbildungsfehler im Infrarot-Abbild durch eine zweite Normalisierungsvorrichtung 104 weitgehend beseitigt. Die Normalisierung bzw. Fehlerbeseitigung erfolgt bevorzugt durch bekannte, softwaremäßige Maßnahmen an den digitalen Daten der Abbilder (digitale Bildverarbeitung) unter Verwendung von Kalibrierungsparametern 107 für das Visuell-Abbild und Kalibrierungsparametern 108 für das Infrarot-Abbild.

[0017] Die normalisierten bzw. weitgehend von Störungen etc. befreiten Abbilder bzw. deren digitalen Daten werden durch einen an sich in der digitalen Bildver-

arbeitung bekannten Registrierungsvorgang zueinander durch eine Ausricht-Vorrichtung 105 unter Verwendung von Registrierungsparametern 109 ausgerichtet. Bei dem Ausrichtvorgang bleibt bevorzugt eines der Abbilder unverändert und dient als Referenz für das andere Abbild. Das zweite Abbild wird in Größe und Lage so verändert, dass ein weitgehend objektgleiches Abbild relativ zum ersten Abbild entsteht.

[0018] Die normalisierten Abbilder werden also relativ zueinander ausgerichtet, dass die von ein und dem selben Objekt emittierte Strahlung später im fusionierten Bild beider Abbilder nahezu deckungsgleich ist. Wird dieser Vorverarbeitungsschritt nicht ausgeführt, entstehen aufgrund unterschiedlicher Kamerageometrien und des Kameraversatzes Schatten- oder Zwillingsbilder. Das bedeutet, dass ein Objekt an zwei Orten und in unterschiedlichen Größen im fusionierten Bild erscheint. Der Betrachter wird von solch einem Bild eher irritiert, als dass ihm geholfen wird.

[0019] Die Ausrichtung kann in drei Schritte eingeteilt werden: Verschiebung, Drehung und Skalierung. In der Praxis stellte sich heraus, dass die Reihenfolge Drehung, Skalierung und Verschiebung die qualitativ besten Resultate lieferte. Da die Reihenfolge dieser Schritte im Allgemeinen nicht kommutativ bzw. vertauschbar ist, sollte darauf geachtet werden, dass die Reihenfolge dieser Schritte bei der Kalibrierung und bei dem nachfolgenden Betrieb des erfindungsgemäßen Nachtsichtsystems dieselbe ist. Ggf. ist die Kalibrier- und/oder Betriebs-Software des Nachtsichtsystems entsprechend zu gestalten.

[0020] Die zueinander ausgerichteten Abbilder werden in einer Überlagerungs- bzw. Fusionseinrichtung 106 softwaremäßig durch die Bearbeitung von deren digitalen Daten überlagert bzw. fusioniert. Aus jedem zeit- und ortsgleichen bzw. objektgleichen Bild-Paar aus Visuell-Abbild und Infrarot-Abbild wird ein fusioniertes oder überlagertes Bild generiert, das dem Fahrer des Fahrzeugs bevorzugt auf einem Farb-Monitor im Fahrzeug dargestellt wird. Bei der Kalibrierung wird der Abstand der Kalibriervorrichtung von den beiden Kameras so gewählt, dass keine Schattenbilder bei Personen und Objekten entstehen, die sich bspw. in einem Abstandsbereich von 10 bis 300 m vor den Kameras bzw. vor dem Fahrzeug befinden.

[0021] Bevorzugt erfolgt eine Fusion der zeit- und ortsgleichen Bildpaare aus Visuell-Abbild und Infrarot-Abbild auf der Basis einzelner, einander zugeordneter Pixel-Paare aus beiden Abbildern oder unter Verwendung von mehreren Pixeln aus den beiden Abbildern. Dies kann sich insbesondere daran orientieren, welche Auflösung gewünscht und/oder welche Rechenleistung für die digitale Bildverarbeitung zur Verfügung steht. Die wie beschrieben vorverarbeiteten Abbilder werden durch digitale Verarbeitung von deren Bild-Daten überlagert und angezeigt. Vom Ergebnis her, kann dieser Vorgang annähernd mit dem Übereinanderlegen von Folien oder Dias derselben Szene oder Fahrumgebung

verglichen werden. Rechentechnisch bzw. bei der digitalen Bildverarbeitung wird dies durch gewichtete Mittelwertbildung der Pixelinformationen, wie insbesondere unter Berücksichtigung von deren Helligkeit in den jeweiligen Abbildern und der im Visuell-Abbild und/oder im Infrarot-Abbild enthaltenen Farbinformation, erreicht. Dies muss nicht notwendigerweise Pixel für Pixel erfolgen, sondern kann auch durch Mittelwertbildung für orts- und zeitgleiche Pixelbereiche in beiden Abbildern geschehen

[0022] Ferner kann es sinnvoll sein, die Pixelinformation im Infrarot-Abbild bei der Mittelwertbildung unterschiedlich zur zeit- und ortsgleichen Pixelinformation im Visuell-Abbild zu gewichten. Diese unterschiedliche Gewichtung kann bspw. tageslichtund/oder witterungsabhängig und/oder in Abhängigkeit vom Scheinwerferlicht des Kraftfahrzeugs und/oder in Abhängigkeit von der Farbe im Visuell-Abbild erfolgen; hierdurch kann bspw. erreicht werden, dass eine rote Ampel im Fusionsbild besonders deutlich erkennbar ist. Die unterschiedliche Gewichtung muss nicht notwendigerweise Pixel für Pixel erfolgen, sondern kann auch für orts- und zeitgleiche Pixelbereiche in beiden Abbildern geschehen.

[0023] Durch dieses Vorgehen können einzelne Bildbereiche besonders hervorgehoben werden. So kann beispielsweise der unmittelbare Fahrbereich des Fahrzeugs stärker betont werden, um eine gewisse Führung des Fahrers zu erreichen.

[0024] Bei zunehmender Dunkelheit könnte die Gewichtung der Infrarot-Information ggü. der visuellen Information bei der Mittelwertbildung zunehmen. Bei eingeschaltetem Abblendlicht könnte die Gewichtung der Infrarot-Information ggü. der visuellen Information im Vergleich zu eingeschaltetem Fernlicht erhöht werden.

[0025] Ebenso könnte der Informationsgehalt eines Bereichs in dem jeweiligen Abbild die Gewichtung mitbestimmen. Ist der Informationsgehalt, der insbesondere durch die in der Informationstheorie definierte Entropie bestimmt werden kann, in einem zeitund ortsgleichen Bereich des Visuell-Abbilds bspw. deutlich höher als in demselben Bereich des Infrarot-Bereichs, so kann es sinnvoll sein, dies bei der Mittelwertbildung durch eine höhere Gewichtung der Visuell-Information zu berücksichtigen.

[0026] Wie bereits beschrieben, müssen die von den Kameras bzw. Sensoren generierten Abbilder vorverarbeitet werden, um entzerrt und objektreu ausgerichtet zu sein. Um Speicher, der kostenintensiv ist, einzusparen, greift der Software-Algorithmus bevorzugt pixelweise auf die Sensorinformationen der Kameras 101 und 102 zu.

[0027] Bei den in Figur 1 dargestellten Vorrichtungen zur digitalen Bildverarbeitung, handelt es sich ganz oder teilweise bevorzugt um ein oder mehrere softwaregesteuerte Digital-Prozessoren, die vorzugsweise zur digitalen Bildverarbeitung in Echtzeit optimiert worden sind. Ebenso ist es aber auch denkbar, einen oder meh-

rere softwaregesteuerte PC-Prozessoren in kostengünstiger Weise zu verwenden, wenn deren Verarbeitungsgeschwindigkeit eine weitgehende Echtzeitverarbeitung der Abbilder zur Bereitstellung eines Fusions-Bildes mit Visuell- und Infrarot-Informationen gestattet.

Patentansprüche

1. Verfahren zur Sichtbarmachung eines Ausschnitts der Umgebung eines Fahrzeugs, insbesondere bei Dunkelheit, **gekennzeichnet durch**

- die Bereitstellung eines Visuell-Abbilds des Ausschnitts der Umgebung, bevorzugt eines farbigen Visuell-Abbilds, wobei das visuelle Abbild die visuell sichtbaren Objekte im Ausschnitt der Umgebung zeigt, und
- die Bereitstellung mindestens eines Infrarot-Abbilds des Ausschnitts der Umgebung, wobei das Infrarot-Abbild die von den visuell sichtbaren und/oder weiteren Objekten ausgehende Infrarot-Strahlung zeigt.

2. Verfahren nach Anspruch 1, **dadurch gekennzeichnet, dass** die von den visuell sichtbaren Objekten und/oder den weiteren Objekten ausgehende und erfasste Infrarot-Strahlung eine Wellenlänge im Bereich von ca. 7 bis 14 μm , bevorzugt ca. 7,5- 10,5 μm , aufweist.

3. Verfahren nach Anspruch 1 oder 2, **dadurch gekennzeichnet, dass** die von den visuell sichtbaren Objekten und/oder den weiteren Objekten ausgehende und erfasste Infrarot-Strahlung eine Wellenlänge im Bereich von ca. 3 μm bis ca. 5 μm , aufweist.

4. Verfahren nach einem der Ansprüche 1 bis 3, **dadurch gekennzeichnet, dass** die von den visuell sichtbaren Objekten und/oder den weiteren Objekten ausgehende und erfasste Infrarot-Strahlung eine Wellenlänge im Bereich von ca. 800 nm bis ca. 2,5 μm , aufweist.

5. Verfahren nach einem der Ansprüche 1 bis 4, **dadurch gekennzeichnet, dass** das in Form von digitalen Daten vorliegende Visuell-Abbild des Ausschnitts der Umgebung unter Verwendung einer Kalibriervorrichtung normalisiert wird.

6. Verfahren nach Anspruch 5, **dadurch gekennzeichnet, dass** das in Form von digitalen Daten vorliegende Infrarot-Abbild des Ausschnitts der Umgebung unter Verwendung der Kalibriervorrichtung normalisiert wird.

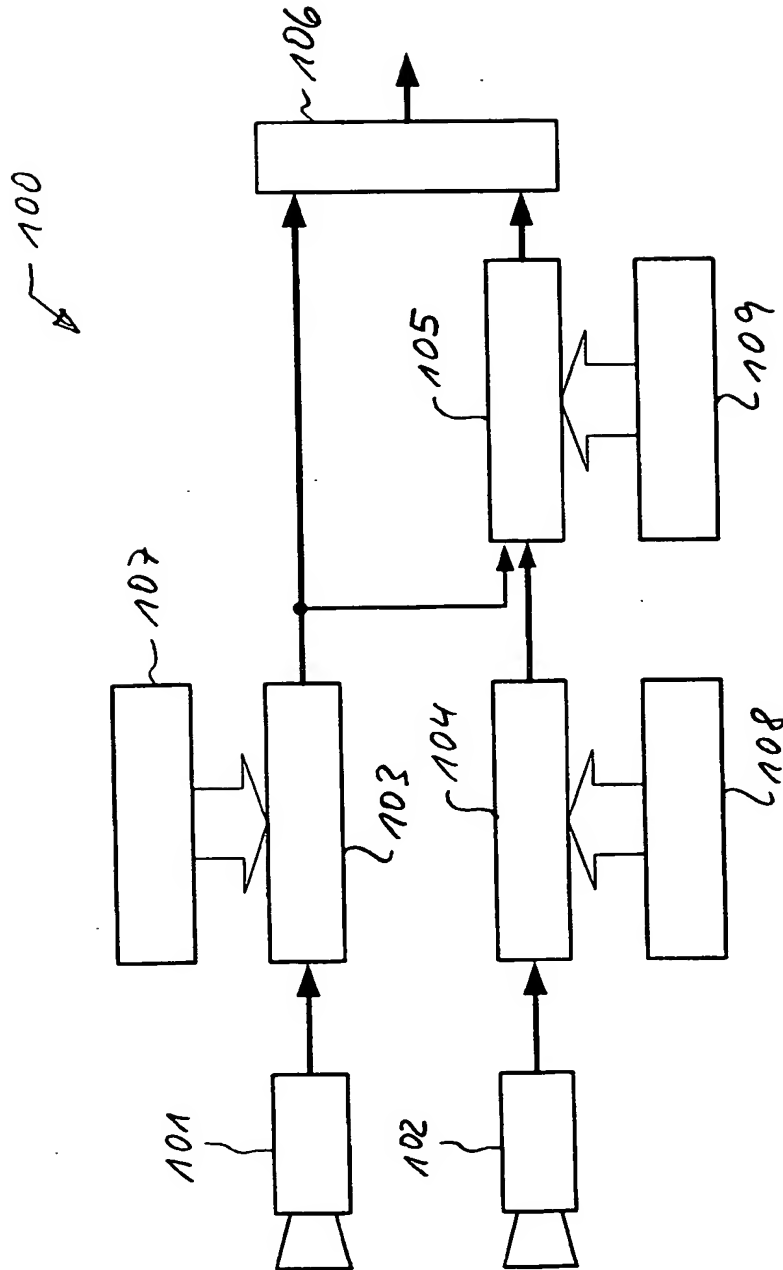
7. Verfahren nach einem der vorstehenden Ansprüche, **dadurch gekennzeichnet, dass** von der Kalibriervorrichtung visuell sichtbare Strahlung und Infrarot-Strahlung ausgesandt wird, und/oder dass die Kalibriervorrichtung mindestens eine Glühlampe aufweist, die im Fall von mehreren Glühlampen vorzugsweise schachbrettartig angeordnet sind, und/oder dass das Visuell-Abbild des Ausschnitts der Umgebung oder das normalisierte Visuell-Abbild ggü. dem Infrarot-Abbild oder dem normalisierten Infrarot-Abbild oder umgekehrt durch die Verarbeitung von digitalen Daten der Abbilder ausgerichtet wird, so dass weitgehend zeitgleiche und ortsgleiche Bild-Paare beider Spektralbereiche bereitgestellt werden, und/oder dass das Visuell-Abbild bzw. dessen digitale Daten durch eine im visuellen Spektralbereich empfindliche Visuell-Kamera, bevorzugt eine farbempfindliche Visuell-Kamera, oder einen solchen ersten Sensor und das Infrarot-Abbild bzw. dessen digitale Daten durch eine im infraroten Spektralbereich empfindliche Infrarot-Kamera oder einen solchen zweiten Sensor bereitgestellt wird, und/oder dass die digitalen Daten des Visuell-Abbilds und/oder des Infrarot-Abbilds in einem Bildspeicher temporär gespeichert werden, und/oder dass die Bildwiederholrate der Visuell-Kamera oder des ersten Sensors und der Infrarot-Kamera oder des zweiten Sensors zumindest weitgehend identisch sind, und/oder dass ortsgleiche Pixel oder Pixelbereiche der weitgehend zeit- und ortsgleichen Abbilder der unterschiedlichen Spektralbereiche durch Verarbeitung von deren digitalen Daten einander überlagert werden bzw. dass eine Mittelwertbildung vorgenommen wird, und/oder dass die Helligkeitswerte und/oder Farbwerte der Pixel oder Pixelbereiche überlagert bzw. für eine Mittelwertbildung herangezogen werden, und/oder dass eine gewichtete Überlagerung bzw. Mittelwertbildung für ein oder mehrere weitgehend ortsgleiche Pixel aus dem Visuell-Abbild und dem Infrarot-Abbild vorgenommen wird, und/oder dass die Gewichtung unter Berücksichtigung der Helligkeit und/oder der Sichtbedingungen in der Umgebung des Fahrzeugs erfolgt, und/oder dass Infrarot-Pixel und Visuell-Pixel oder solche Pixel-Bereiche unterschiedlich gewichtet werden, und/oder dass informationsreiche Gebiete ggü. informationsarmen Gebieten des Visuell-Abbilds und/oder des Infrarot-Abbilds bei der Überlagerung bzw. Mittelwertbildung höher gewichtet werden.

8. Vorrichtung (100) zur Sichtbarmachung eines Ausschnitts der Umgebung eines Fahrzeugs, insbesondere während der Dunkelheit, **dadurch gekennzeichnet, dass** die Vorrichtung ein Verfahren nach einem der Ansprüche 1 bis 7 ausführt.

9. Vorrichtung nach Anspruch 8, **gekennzeichnet**

durch eine Visuell-Kamera (101), bevorzugt eine farbempfindliche Visuell-Kamera, eine Infrarot-Kamera (102), eine erste Normalisierungsvorrichtung (103) zur Normalisierung des von der Visuell-Kamera bereitgestellten, vorzugsweise farbigen visuellen Abbilds des Ausschnitts der Umgebung des Fahrzeugs, eine zweite Normalisierungsvorrichtung (104) zur Normalisierung des von der Infrarot-Kamera (102) bereitgestellten Infrarot-Abbilds des Ausschnitts der Umgebung des Fahrzeugs, eine Ausricht-Vorrichtung (105) zur Erzeugung von weitgehend zeit- und ortsgleichen Bildpaaren aus Visuell-Abbildern und Infrarot-Abbildern sowie eine Fusions- bzw. Überlagerungseinrichtung (106), die die weitgehend zeit- und ortsgleichen Bildpaare pixelweise oder bereichsweise überlagert und/oder Mittelwerte bildet.

10. Kalibriervorrichtung, **dadurch gekennzeichnet, dass** sie zur Kalibrierung einer Vorrichtung nach Anspruch 8 oder 9 dient und mindestens eine Strahlungsquelle aufweist, die sowohl visuell sichtbare Strahlung als auch Infrarot-Strahlung abgibt, wie insbesondere eine Glühlampe.





Europäisches
Patentamt

EUROPÄISCHER TEILRECHERCHENBERICHT

der nach Regel 45 des Europäischen Patent-
Übereinkommens für das weitere Verfahren als
europäischer Recherchenbericht gilt

Nummer der Anmeldung

EP 03 00 1918

EINSCHLÄGIGE DOKUMENTE			
Kategorie	Kennzeichnung des Dokuments mit Angabe, soweit erforderlich der maßgeblichen Teile	Betrifft Anspruch	KLASSIFIKATION DER ANMELDUNG (Int.Cl.7)
X	US 5 001 558 A (BURLEY HARVEY A ET AL) 19. März 1991 (1991-03-19)	1-4,8	H04N5/33 B60R1/00 G02B27/01
Y	* Zusammenfassung * * Spalte 2, Zeile 32 - Zeile 63 * * Abbildungen 2,3 *	5,6,9	
Y	US 6 281 931 B1 (TSAO TIEN REN ET AL) 28. August 2001 (2001-08-28) * Spalte 5, Zeile 32 - Spalte 6, Zeile 19 * * Abbildung 4 *	5,6,9	
X	US 223 898 A (THOMAS A. EDISON) 27. Januar 1880 (1880-01-27) * Spalte 1, Zeile 8 - Zeile 31 * * Abbildung 1 *	8,10	
A	PATENT ABSTRACTS OF JAPAN vol. 2000, no. 02, 29. Februar 2000 (2000-02-29) & JP 11 313250 A (YAMAGATA YASUFUMI), 9. November 1999 (1999-11-09) * Zusammenfassung *	5,6,9	
			RECHERCHIERTE SACHGEBIETE (Int.Cl.7)
			H04N B60R G02B
UNVOLLSTÄNDIGE RECHERCHE			
<p>Die Recherchenabteilung ist der Auffassung, daß ein oder mehrere Ansprüche, den Vorschriften des EPU in einem solchen Umfang nicht entspricht bzw. entsprechen, daß sinnvolle Ermittlungen über den Stand der Technik für diese Ansprüche nicht, bzw. nur teilweise, möglich sind.</p> <p>Vollständig recherchierte Patentansprüche: 1-6,8-10</p> <p>Unvollständig recherchierte Patentansprüche:</p> <p>Nicht recherchierte Patentansprüche: 7</p> <p>Grund für die Beschränkung der Recherche: Anspruch 7 enthält eine Vielzahl von Alternativen, die nicht ähnlicher Art sind und nicht ohne weiteres gegeneinander ausgetauscht werden können. Dadurch ist eine sinnvolle Recherche dieses Anspruchs nicht möglich (C III-3.7).</p>			
Recherchenort MÜNCHEN		Abschlußdatum der Recherche 18. März 2003	Prüfer Schenke, C
KATEGORIE DER GENANNTEN DOKUMENTEN		<p>T : der Erfindung zugrunde liegende Theorien oder Grundsätze E : älteres Patentdokument, das jedoch erst am oder nach dem Anmeldedatum veröffentlicht worden ist D : in der Anmeldung angeführtes Dokument L : aus anderen Gründen angeführtes Dokument</p> <p>& Mitglied der gleichen Patentfamilie, übereinstimmendes Dokument</p>	
<p>X : von besonderer Bedeutung allein betrachtet Y : von besonderer Bedeutung in Verbindung mit einer anderen Veröffentlichung derselben Kategorie A : technologischer Hintergrund O : nichtschriftliche Offenbarung P : Zwischenliteratur</p>			

EPO FORM 1503 03/02 (P.O.C.09)



Europäisches
Patentamt

EUROPÄISCHER
TEILRECHERCHENBERICHT

Nummer der Anmeldung
EP 03 00 1918

EINSCHLÄGIGE DOKUMENTE			KLASSIFIKATION DER ANMELDUNG (Int.Cl.7)
Kategorie	Kennzeichnung des Dokuments mit Angabe, soweit erforderlich der maßgeblichen Teile	Betrifft Anspruch	
A	W. FÖRSTER ET AL (EDITORS): "Mustererkennung 1999, 21. DAGM Symposium, Bonn, 15.-17.9.1999, Proceedings" [Online] 1999, SPRINGER XP002235014 ISBN: 3-540-66381-9 Gefunden im Internet: <URL: http://pandora.inf.uni-jena.de/cbb/radial.pdf > [gefunden am 2003-03-14] "Bestimmung und Korrektur radialsymmetrischer Verzeichnungen in digitalen Einzelbildern" (BRÄUER-BURCHARDT, VOSS, SCHUBERT) * Seite 389 - Seite 396 *	5,6,9,10	
X	US 6 163 309 A (WEINERT CHARLES L) 19. Dezember 2000 (2000-12-19) * Spalte 2, Zeile 66 - Spalte 3, Zeile 36 * Abbildung 1 *	1-4	RECHERCHIERTE SACHGEBIETE (Int.Cl.7)
X	US 4 086 616 A (CATANO PAUL S ET AL) 25. April 1978 (1978-04-25) * Zusammenfassung * * Abbildung 1 *	1-3	
X	WO 01 21438 A (BAYERISCHE MOTOREN WERKE AG ; HAHN WOLFGANG (DE)) 29. März 2001 (2001-03-29) * Seite 2, Zeile 18 - Seite 3, Zeile 4 * * Abbildung 1 *	1	
X	EP 0 691 559 A (MARCONI GEC LTD) 10. Januar 1996 (1996-01-10) * Zusammenfassung * * Abbildung 2 *	1	

	-/--		

EPO FORM 1503 03.82 (P04C12)



Europäisches
Patentamt

**EUROPÄISCHER
TEILRECHERCHENBERICHT**

Nummer der Anmeldung
EP 03 00 1918

EINSCHLÄGIGE DOKUMENTE			KLASSIFIKATION DER ANMELDUNG (Int.Cl.7)
Kategorie	Kennzeichnung des Dokuments mit Angabe, soweit erforderlich der maßgeblichen Teile	Betrifft Anspruch	
X	US 6 094 304 A (ISBELL WAYNE ET AL) 25. Juli 2000 (2000-07-25) * Spalte 8, Zeile 16 - Spalte 9, Zeile 21 * * Abbildung 1 * -----	1	
			RECHERCHIERTE SACHGEBIETE (Int.Cl.7)

EPO FORM 1503 03.82 (P04C12)

**ANHANG ZUM EUROPÄISCHEN RECHERCHENBERICHT
ÜBER DIE EUROPÄISCHE PATENTANMELDUNG NR.**

EP 03 00 1918

In diesem Anhang sind die Mitglieder der Patentfamilien der im obengenannten europäischen Recherchenbericht angeführten Patentdokumente angegeben.
Die Angaben über die Familienmitglieder entsprechen dem Stand der Datei des Europäischen Patentamts am
Diese Angaben dienen nur zur Unterrichtung und erfolgen ohne Gewähr.

18-03-2003

Im Recherchenbericht angeführtes Patentdokument	Datum der Veröffentlichung	Mitglied(er) der Patentfamilie	Datum der Veröffentlichung
US 5001558 A	19-03-1991	CA 1275728 A1 JP 62049319 A	30-10-1990 04-03-1987
US 6281931 B1	28-08-2001	KEINE	
US 223898 A		KEINE	
JP 11313250 A	09-11-1999	KEINE	
US 6163309 A	19-12-2000	AU 2559399 A WO 9936904 A1	02-08-1999 22-07-1999
US 4086616 A	25-04-1978	KEINE	
WO 0121438 A	29-03-2001	DE 19945588 A1 WO 0121438 A1 EP 1214224 A1	19-04-2001 29-03-2001 19-06-2002
EP 0691559 A	10-01-1996	GB 2291304 A EP 0691559 A1 JP 8054282 A	17-01-1996 10-01-1996 27-02-1996
US 6094304 A	25-07-2000	EP 1000309 A1 WO 9905468 A1	17-05-2000 04-02-1999

FPO FORM P0461

Für nähere Einzelheiten zu diesem Anhang : siehe Amtsblatt des Europäischen Patentamts, Nr.12/82

THIS PAGE BLANK (USP 10)

No active tr.

DELPHION

Select (R)


RESEARCH**PRODUCTS****INSIDE DELPHION**[Log Out](#) [Work Files](#) [Saved Searches](#)[My Account](#)

Search: Quick/Number Boolean Advanced Der

Derwent Record[Em](#)View: [Expand Details](#) Go to: [Delphion Integrated View](#)

Tools: Add to Work File: Create new Wor

Derwent Title: **Motor vehicle surrounding visualizing method, especially in darkness, using night vision device to pick-up colored infrared image rays of objects for imaging.**

Original Title:  **EP1339228A1: Method and device for visualization of a detail of a vehicle's environment and calibration unit for calibrating the device**

Assignee: **BAYERISCHE MOTOREN WERKE AG** Standard company
Other publications from **BAYERISCHE MOTOREN WERKE AG (BAYM)...**

Inventor: **HAHN W; WEIDNER T;**

Accession/Update: **2003-714566 / 200644**

IPC Code: **B60R 1/00 ; H04N 5/33 ; G02B 27/01 ;**

Derwent Classes: **P81; Q17; W04; W07;**

Manual Codes: **W04-M01E1(IR imager) , W07-G(Night vision equipment)**

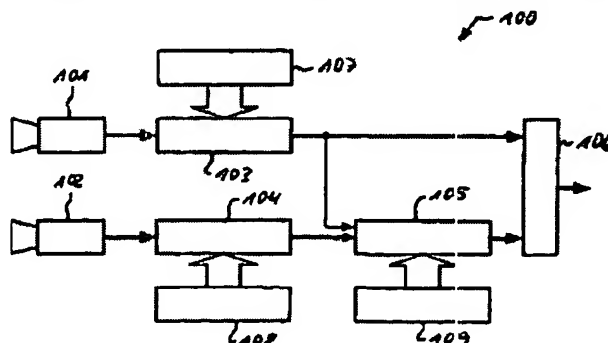
Derwent Abstract: (EP1339228A) **Novelty** - A night-vision system (100) has a computer-controlled display (CCD) camera (101) to deliver a color picture, an electronic infrared (IR) camera (102) like an IR sensor sensitive within an IR spectral range of 8-10 μ m, first (103) and second (104) normalizing devices, an alignment device (105) and an overlaying/fusion device (106).

Detailed Description - INDEPENDENT CLAIMS are also included for a device for visualizing section around a motor vehicle in darkness and for a calibrating device with a source of rays like a filament lamp for emitting visible rays and infrared rays.

Use - For giving drivers a head-up display device in a windscreen area to detect a traffic situation visually through a windscreen involving people and objects.

Advantage - Pictures of the surrounding area and scenes of different spectral ranges are freed from the effects of interference like distortions in infrared/visual pictures, caused particularly by imaging defects in each lens used. This happens through using software designed to digitalize images.

Images:






Description of Drawing(s) - The drawing shows a block connection diagram of a device for making a section around a motor vehicle visible i.e. a night-vision system. Night-vision system 100, Computer-controlled display camera 101, Electronic

THIS PAGE BLANK (USPTO)

infrared camera 102, First normalizing 103, Second normalizing device 104,
Alignment device 105, Overlaying/fusion device 106 Dwg.1/1

Family:

PDF Patent	Pub. Date	Derwent Update	Pages	Language	IPC Code
 EP1339228A1 *	2003-08-27	200368	11	German	H04N 5/33
Des. States: (R) AL AT BE BG CH CY CZ DE DK EE ES FI FR GB GR HU IE IT LI LT LU LV MC MK NL PT RO SE SI SK TR					
Local appls.: <u>EP2003000001918</u> Filed:2003-01-30 (2003EP-0001918)					
 EP1339228B1 =	2006-07-05	200644	11	German	H04N 5/33
Des. States: (R) DE FR GB IT					
Local appls.: <u>EP2003000001918</u> Filed:2003-01-30 (2003EP-0001918)					
 DE10207039A1 =	2003-09-04	200368	6	German	B60R 1/00
Local appls.: DE2002001007039 Filed:2002-02-20 (2002DE-1007039)					

INPADOC
Legal Status:

Show legal status actions

First Claim:
Show all claims

1. Verfahren zur Sichtbarmachung eines Ausschnitts der Umgebung eines
Fahrzeugs, insbesondere bei Dunkelheit, **gekennzeichnet durch**

- die Bereitstellung eines Visuell-Abbilds des Ausschnitts der Umgebung, bevorzugt eines farbigen Visuell-Abbilds, wobei das visuelle Abbild die visuell sichtbaren Objekte im Ausschnitt der Umgebung zeigt, und
- die Bereitstellung mindestens eines Infrarot-Abbilds des Ausschnitts der Umgebung, wobei das Infrarot-Abbild die von den visuell sichtbaren und/oder weiteren Objekten ausgehende Infrarot-Strahlung zeigt.

Priority Number:

Application Number	Filed	Original Title
DE2002001007039	2002-02-20	

Title Terms:

MOTOR VEHICLE SURROUND METHOD DARK NIGHT VISION DEVICE PICK UP
COLOUR INFRARED IMAGE RAY OBJECT IMAGE

Pricing Current charges

Derwent Searches: Boolean | Accession/Number | Advanced

Data copyright Thomson Derwent 2003



Copyright © 1997-2006 The Tho

Subscriptions | Web Seminars | Privacy | Terms & Conditions | Site Map | Contact U

THIS PAGE BLANK (USPTO)